# Robots à axe simple RS1-Droit-

Certifié 

Données CAO

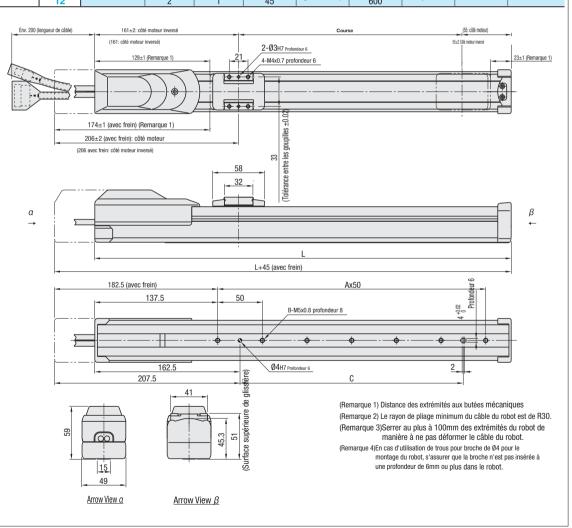
CE



Spécifications générales

Vis à billes Moteur Detecteur de position Résolveur (C10 laminées) Pas-à-pas (incrémental)

S	ecification	du contrôleur	P.393 Graphiqu	e sur la durée du	cycle <b>E P.397</b>	' Spéc. salle bland	the 🗷 <b>P.381</b>	_(	(C10 laminées)	Pas-á-pas	(incrémental)	sans condensation)
	Spécifications standard Terminologie F P.396											
	Туре	Guide		Capacité de char	ge maximale (kg)	Force de poussée	Course	Vitesse maxi	male Dur	ée de vie	Contrôleur	Nombre maximal de points de
	Type	(mm)	positionnement (mm)	Horizontal	Vertical	maximale (N)	(mm)	m) (mm/s) nominale Alimentation de		positionnement		
		02		6	4	150	50~400	100	10.0	00km ou	24V CC	
	RS1	06	±0.02	4	2	90	(pas de 50)	300	10,0	plus	±10%	255 points
		40	1	_	- 4	4.5	(pas ut JU)	000		piuo	±1070	



#### **■**Dimensions · Masse

Type	Course (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400
	L	266	316	366	416	466	516	566	616
	Α	2	3	4	5	6	7	8	9
RS1	В	3	4	5	6	7	8	9	10
	С	50	100	150	200	250	300	350	400
	Masse (kg)	1.5	1.6	1.7	1.8	2.0	2.1	2.2	2.3

	Réf. pi	èce	Sélections						
Туре	Guide (mm)	avec ou sans frein (***)1)	Contrôleur	Module E/S	Longueur du câble (m)	Course (mm)			
	02			NPN: N	1				
RS1	06	Sans : ne rien inscrire Avec : B	C1 24V CC±10%	PNP : P CC-Link : C	5	50~400 (Incrément de 50mm)			
	12			DeviceNet : D	(câble élastique)				

(1) Choisir le type "avec frein" en cas d'utilisation dans des applications verticales.

le	Réf. pièce	-	Contrôleur	-	Module E/S	-	Longueur du câble	-	Course	
ande	RS102B	-	C1	-	N	-	3	-	400	



Pour les commandes supérieures aux quantités indiquées, demander un devis.





#### Prix du corps du robot

	Prix unitaire en € 1~5 unité(s)											
Réf. pièce	Course (mm)											
	50	100	150	200	250	300	350	400				
RS1												
RS1B												

	Prix du	contrôleur	■Prix du câ	Prix du câble			
7	Гуреѕ	Module E/S	Prix unitaire en € 1~5 unité(s)	Longueur du câble (m)	Prix unitaire en € 1~5 pièce(s)		
		N		1			
	C1	P		3			
	C1	С		5			
		D		10			

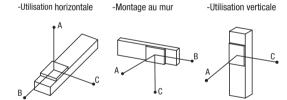
Remarque Aucun circuit d'interruption de l'alimentation n'est installé sur ce contrôleur afin qu'il puisse s'adapter aux divers niveaux de sécurité. Veiller à fabriquer un circuit d'interruption de l'alimentation externe et à installer un circuit d'arrêt d'urgence. Exemples de circuits 🗪 P.394

(prix du corps du robot)+(prix du contrôleur)+(prix du câble)=prix total <Ex.> Pour RS102-C1-N-3-400,

(prix du corps du robot)+(prix du contrôleur)+(prix du câble)=prix total 379,00€ + 135,00€ + 55,00€ = 569,00€

## Charge en porte-à-faux admissible

### Moment statique admissible



-Schéma du moment	MY 🔱 🦯
	<b>///</b>
MR	MP

		N∙m
MY	MP	MR
16	19	17

				1111111				111	1111				1111111
Guide	Masse	Α	В	С	Guide	Masse	Α	В	С	Guide	Masse	Α	С
02	6kg	863	40	60	02	6kg	39	26	789	02	4kg	53	53
02	4kg	869	61	92	02	4kg	72	48	829	02	2kg	118	118
	4kg	567	56	84		4kg	63	43	507	06	2kg	107	107
06	3kg	556	76	112	06	3kg	92	62	516	00	1kg	223	223
	2kg	687	116	169		2kg	149	102	656	12	1kg	204	204
12	2kg	667	107	152	12	2kg	133	93	611	12	0.5kg	407	408
12	1ka	807	218	292	12	1ka	274	204	776				

«Exemples de prix» Les prix s'appliquent aux références de pièce indiquées à gauche.

	(prix du corps du
(G, E, etc.)	514,00€
	(frais de modification du type de
G-E	45,00€

) +	(prix au controleul	7) +	(prix du cable)
+	135,00€	+	55,00€
+	(frais de modification de la	position de l	repos) = Prix total
+	0,00€		= 749,00€
	, + ) +	+ 135,00€ + (frais de modification de la	+ 135,00€ + + (frais de modification de la position de

		HS102B -	C1 -	N - 3	3 - 400	- G-E	45,00€	+	0,00€	= 749,00€
Modifications	Modification du type de graisse	Chargement de profiles de base	Terminal portable Spécification standard	Terminal portable Avec commutateur d'homme mort	Logiciel d'assistance Avec câble de communication USB	Logiciel d'assistance Avec câble de communication RS232C	Câble E/S	Manuel d'instructions du robot	Manuel d'instruc- tions du contrôleur	Modifications de la couleur du plastique du corps principal
Code										
Ooue	G	E	H	D	S	R	T	MJ · ME	KJ · KE	BC
Spéc.	La graisse est remplacée par une graisse à faible production de particules. (NSK LG2)	La position de repos est transférée de l'autre côté du moteur.	Terminal portable fourni avec les spécifications standard.	Terminal portable fourni avec les spécifications avec commutateur d'homme mort. Spécifications	Logiciel d'assistance fourni avec un câble de communication USB.	Logiciel d'assistance	Le câble E/S est fourni. Requis pour les configurations NPN/PNP. Spécifications PR.360, 395	Pour les structures principales du robot. Le manuel d'instructions est fourni. MJ : japonais ME : anglais	Pour les contrôleurs	

Pour les options, se reporter à la P.395 Tous les documents associés aux directives techniques (2006/42/EC), tels que les guides d'utilisation, ne sont disponibles qu'en anglais.

1-363 Le type "à frein" est 0.2kg plus lourd. 1 -364